

美国仙童FAIRCHILD增压器Z19586-4514AU Z19586-4516A

| | |
|------|-----------------------------------------------|
| 产品名称 | 美国仙童FAIRCHILD增压器Z19586-4514AU Z19586-4516A |
| 公司名称 | 厦门爱特斯机电有限公司 |
| 价格 | .00/件 |
| 规格参数 | |
| 公司地址 | 厦门市集美区后溪镇珩山一里7号1702室（注册地址） |
| 联系电话 | 13959767983 13959767983 |

产品详情

基于上述结构，机器人功能实现软开关的一个示例为：机器人的人机交互系统21的语音交互系统接收到语音“睡眠”，人机交互系统21中的人机交互系统主板将语音“睡眠”对应的指令发给电源控制模块的控制器11，控制器11控制为人机交互系统21中的触摸屏供电的12V电源芯片的输出引脚拉低，停止向触摸屏供电(语音软关闭流程)。语音交互系统接收到语音“唤醒”，人机交互系统主板将语音“唤醒”对应的指令发给电源控制模块的控制器11，控制器11控制为人机交互系统21中的触摸屏供电的12V电源芯片的输出引脚拉高，向触摸屏供电(语音软开启流程)。

仙童FAIRCHILD气动容积增压器常用型号如下：

Z19581-4513A Z19581-4514A Z19581-4514AE Z19581-4516A Z19581-4516AE Z19581-4523A

Z19581-4526A Z19581-4526AE Z19581-4534A Z19581-4546A Z19582-4513A Z19582-4514A

Z19582-4516A Z19584-4513A Z19584-4514A Z19584-4516A Z19585-4513AU Z19585-4514AU

Z19585-4516A Z19585-4516AU Z19586-4513AU Z19586-4514AU Z19586-4516A Z19586-4516A

Z19586-4516AU Z19586-4516AU Z19586-4516U Z19587-4514A Z19587-4516A Z19588-4516A

Z19589-4513A Z19589-4514A Z19589-4516A Z19589-4516A Z19589-4546A Z19590-4514AE1

Z19590-4514AE2 Z19590-4516AE3 Z19590-4516AE4 Z19591-4514A Z19591-4516A Z19592-4514A

Z19592-4516A Z19594-4516AE Z19595-4514A Z19595-4516A Z19916-4514AI

FAIRCHILD仙童M/P转换器：24XFC101030802 24XFC101030812 24XFC101040202 24XFC101040402
24XFC101040602 24XFC10140202 24XFC10140402 24XFC10140602 24XFC10140802 24XFC16180202

24XFC16280602 24XFC801050402 24XFC80130202 24XFC80130402 24XFC80130602 24XFC80150402
24XFC80150602 24XFC80360602 24XFC81130402 24XFC81150202 24XFC81150402 24XFC81150602
24XFC81160202 24XFC81160402 24XFC81160602 24XFC81350602 24XFC81430202 24XFS10540002
24XFS10540003 24XFS10740002 24XFS10740003 24XFS10840002 24XFS10840003 24XFS10940002

上述语音软关闭和软开启流程适用于其它控制系统中的其它部分，例如人机交互系统21的人机交互系统主板，又例如，打印机等外设，也可以通过语音实现软关闭和软开启，与现有技术中手动断电关闭、供电开启的方式相比，软关闭和软开启更为智能化，能提供更高的人机交互体验。

机器人功能实现软开关的另一个示例为：人机交互系统的语音交互系统接收到语音“行走”，人机交互系统主板将语音“行走”对应的指令发给底盘系统主板，底盘系统主板向控制器11发送指令，控制器11将为头手舵机的驱动板供电的8.4V电源芯片的输出引脚拉高，实现对头手舵机的驱动板的供电，以支持机器人的行走。类似的，也可以实现语音关闭行走状态，与现有技术中使用急停开关对机器人进行急刹断电以停止行走的方式相比，软开关的方式能够保证机器人的安全行走。